# SEQUENCE CONTROL METHOD AND DEVICE AND DISPLAY METHOD THEREFOR

Patent number:

JP6059710

**Publication date:** 

1994-03-04

Inventor:

GOTO TAKIO; YO TAKAO; KAWASAKI TAKESHI;

SATO TETSUO; KAWAGUCHI KOICHI

Applicant:

HITACHI LTD; HITACHI ENG CO LTD

Classification:

- international:

G05B19/05; G05B23/02; G05B19/05; G05B23/02;

(IPC1-7): G05B19/05; G05B23/02

- european:

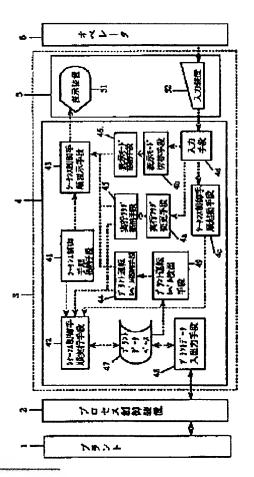
Application number: JP19920215189 19920812 Priority number(s): JP19920215189 19920812

Report a data error here

#### Abstract of JP6059710

PURPOSE:To simplify the display of a sequence control procedure by making a sequence control element to have the decision function of the necessity or unnecessity of an execution, simplifying a sequence control procedure and further displaying the sequence control procedure in accordance with the operation state of a plant.

CONSTITUTION: This device is composed by having a computer 4 composed by having a sequence control procedure execution means 42, a sequence control procedure display means 43, a plant data base 47, a plant data input/output means 48, a plant operation level detection means 49, an execution flag changing means 4a, a display mode switching means 4b and a sequence control procedure starting means 4c, a display device 5 and an input device 52. Thus, the decision branching of the necessity or unnecessity of an execution for which a sequence control element for decision branching such as an IF sentence. etc., is used becomes unnecessary and a sequence control procedure can be simplified. Because the only sequence control element corresponding to the operation state of the plant is displayed, the state of the plant is easily recognized and the burden of an operator can be reduced.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

## (11)特許出願公開番号

# 特開平6-59710

(43)公開日 平成6年(1994)3月4日

(51) Int.Cl.5

識別記号 庁内整理番号 FΙ

技術表示箇所

G 0 5 B 19/05

W 7361-3H

D 7361-3H

23/02

3 0 1 L 7208-3H

審査請求 未請求 請求項の数10(全 20 頁)

(21)出願番号

特願平4-215189

(71)出願人 000005108

株式会社日立製作所

(22)出願日

平成4年(1992)8月12日

東京都千代田区神田駿河台四丁目6番地

(71)出願人 390023928

日立エンジニアリング株式会社

茨城県日立市幸町3丁目2番1号

(72)発明者 後藤 多喜雄

茨城県日立市幸町三丁目2番1号 日立エ

ンジニアリング株式会社

(72) 発明者 楊 隆夫

茨城県日立市幸町三丁目2番1号 日立エ

ンジニアリング株式会社

(74)代理人 弁理士 富田 和子

最終頁に続く

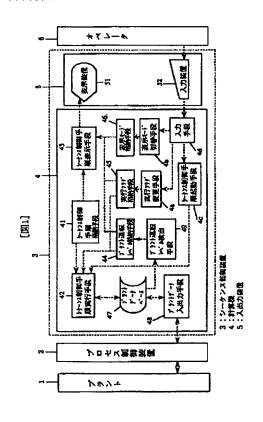
### (54) 【発明の名称】 シーケンス制御方法および装置および、その表示方法

#### (57)【要約】

【目的】シーケンス制御要素に実行要否の判定機能を持 たせ、シーケンス制御手順を簡素化し、さらにプラント の運転状態に応じてシーケンス制御手順を表示とするこ とにより、シーケンス制御手順の表示の簡明化を図る。

【構成】シーケンス制御手順実行手段42と、シーケン ス制御手順表示手段43と、プラントデータベース47 と、プラントデータ入出力手段48と、プラント運転レ ベル検出手段49と、実行フラグ変更手段4aと、表示 モード切り替え手段4 b と、シーケンス制御手順起動手 段4 cを有して構成される計算機4と、表示装置5 およ び入力装置52を有して構成される。

【効果】 [ 下文等の判定分岐用のシーケンス制御要素を 用いた実行要否の判定分岐が不要となり、シーケンス制 御手順を簡素化できる。また、プラントの運転状態に対 応したシーケンス制御要素のみを表示するため、プラン トの状態の把握が容易になりオペレータの負担を軽減す ることが可能になる。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素を実行する必要があるか否かを示す識 別子である実行フラグを付加し、前記シーケンス制御手 順の実行時には、前記実行フラグがオンのシーケンス制 御要素のみを実行させることを特徴とするシーケンス制 御方法。

【請求項2】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 10 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素を実行する必要があるか否かを示す識 別子である実行フラグを付加し、前記シーケンス制御手 順の実行時には、前記実行フラグがオンのシーケンス制 御要素のみを実行するシーケンス制御手順をディスプレ イ画面上に表示する際、実行フラグがオンのシーケンス 制御要素のみを表示するか、あるいは、実行フラグがオ フのシーケンス制御要素を表示しないことを特徴とする シーケンス制御表示方法。

【請求項3】請求項2記載において、シーケンス制御手 順をディスプレイ画面上に表示する際、実行フラグの値 に関係なく全シーケンス制御要素を表示することを特徴 とするシーケンス制御表示方法。

【請求項4】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素を実行する必要があるか否かを示す識 別子である実行フラグを付加し、前記シーケンス制御手 順の実行時には、前記実行フラグがオンのシーケンス制 30 御要素のみを実行するシーケンス制御手順をディスプレ イ画面上に表示する際、シーケンス制御要素の表示の仕 方に対応したシーケンス制御要素表示モードを少なくと も2以上設定し、該モードを選択可能としたことを特徴 とするシーケンス制御表示方法。

【請求項5】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素の識別子である実行レベルを付加し、 前記実行レベルは、シーケンス制御手順の実行時に、与 40 えられた実行レベル値と、シーケンス制御の制御対象で あるプラントの運転状態を表すプラント運転レベルとの 大きさを比較して、予め定めた判定条件を満足するシー ケンス制御要素のみを実行させる機能を有する識別子で あることを特徴とするシーケンス制御方法。

【請求項6】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素の識別子である実行レベルを付加し、 前記実行レベルは、シーケンス制御手順の実行時に、与 50 るブラントの制御を行なう手段と、

えられた実行レベル値と、シーケンス制御の制御対象で あるプラントの運転状態を表すプラント運転レベルとの 大きさを比較して、予め定めた判定条件を満足するシー ケンス制御要素のみを実行させる機能を有する識別子で あるシーケンス制御手順を、ディスプレイ画面上に表示 する際、実行レベルとプラント運転レベルとの大きさを 比較し、予め定めた判定条件を満足するシーケンス制御 要素のみを明示して表示するか、あるいは、前記判定条 件を満たさないシーケンス制御要素を表示しないことを

【請求項7】請求項6記載において、シーケンス制御手 順をディスプレイ画面上に表示する際、プラント運転レ ベルに関係なく全シーケンス制御要素を表示することを 特徴とするシーケンス制御表示方法。

特徴とするシーケンス制御表示方法。

【請求項8】少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素の識別子である実行レベルを付加し、 前記実行レベルは、シーケンス制御手順の実行時に、与 20 えられた実行レベル値と、シーケンス制御の制御対象で あるプラントの運転状態を表すプラント運転レベルとの 大きさを比較して、予め定めた判定条件を満足するシー ケンス制御要素のみを実行させる機能を有する識別子で あるシーケンス制御手順を、ディスプレイ画面上に表示 する際、シーケンス制御要素の表示の仕方に対応したシ ーケンス制御要素表示モードを少なくとも2以上設定 し、該モードを選択可能としたことを特徴とするシーケ ンス制御手順表示方法。

【請求項9】請求項2、3、4、6、7、8いずれか記 載において、シーケンス制御要素を表示する際、ディス プレイ画面の表示色とシーケンス制御要素の表示色とを 変えて強調表示することを特徴とするシーケンス制御表 示方法。

【請求項10】シーケンス制御の制御対象であるプラン トの運転状態を表すプラント運転レベルを検出する手段 ٤.

少なくとも、制御要素、制御要素を実行する必要がある か否かを示す識別子である実行フラグ、実行レベル値、 予め定めておく実行レベル値とプラント運転レベルとの 大きさの判定条件、与えられた実行レベル値とプラント 運転レベルとの大きさを比較して予め定めた判定条件を 満足するシーケンス制御要素のみを実行させる機能を有 する識別子である実行レベル、を含む情報を入力する機 能を有する入力手段と、

シーケンス制御要素に、少なくとも前記実行フラグ、前 記実行レベルのいずれか一つを付加する手段と、

シーケンス制御要素からシーケンス制御手順を作成する 手段と、

作成されたシーケンス制御手順にもとづき制御対象であ

シーケンス制御手順を表示する手段を有して構成されるシーケンス制御装置。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】シーケンス制御を基にしたプロセスの制御において、シーケンス制御手順の記述に柔軟性を持たせ、簡素なシーケンス制御手順の作成を可能とするとともに、該シーケンス制御手順を把握容易に表示する技術に関する。

#### [0002]

【従来の技術】従来のシーケンス制御を基にしたプロセスの運転においては、予め定義されたシーケンス制御手順に従って、順次プロセスの制御機器を起動、停止しながら制御が進められていた。かかるシーケンス制御手順の記述方法には、例えばマクロ命令方式、デシジョンテーブル方式、機能プロック図等がある。いずれの方式においても、プロセス制御機器の起動、停止等は、シーケンス制御要素を組み合わせることによりシーケンス制御手順を記述する。

【0003】従来のシーケンス制御要素では、シーケン 20 ス制御要素自身による実行要否の判定機能を有していな かった。このため、プラントの運用データによる制御の 変更、および、「通常運転中/異常運転中」等のプラン ト運転状態による制御方式の変更は、シーケンス制御手 順により、プラント運用データおよびプラント運転状態 等を判定し、決められた手順を実行するか否かを決定し ていた。すなわち、判定分岐用のシーケンス制御要素を 使用して処理の振り分け(分岐)を行っていた。また、 シーケンスモニター画面等によるシーケンス制御手順の 表示においては、全シーケンス制御要素を表示してい 30 た。このため、プラント運用データ、プラント運転状態 等により、ある時点でのプラントの運転では使用しない シーケンス制御要素も、一括して表示していた。本発明 に最も近い公知例として、例えば、日立評論第73巻第 8号記載の「プロセス分野向け多品種管理。制御パッケ ージMSCRの開発」等がある。

## [0004]

【発明が解決しようとする課題】上述のように、従来のシーケンス制御手順の設定方法においては、シーケンス制御要素を実行するか否かの判定を行なうため複雑な構 40成になっている。そこで、シーケンス制御要素自身に実行要否の判定機能を持たせることにより、シーケンス制御手順を簡素化する必要があった。

【0005】さらに従来では、シーケンス制御手順の表示は、プラントの運転状態に関係しないシーケンス制御要素まで一括して表示している。このため、シーケンスモニター画面等で、プラントの運転状態を把握しにくく、オペレータの操作ミスの誘因にもなっている。したがって、シーケンス制御手順の表示を簡素化することにより、オペレータの負担を軽減する必要もあった。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するため に、以下の手段が考えられる。まず、少なくとも1以上 のシーケンス制御要素を有して構成され、予め実行順序 が定められているシーケンス制御手順であって、各シー ケンス制御要素に、該シーケンス制御要素を実行する必 要があるか否かを示す識別子である実行フラグを付加 し、前記シーケンス制御手順の実行時には、前記実行フ ラグがオンのシーケンス制御要素のみを実行させるシー ケンス制御方法が考えられる。さらに、かかるシーケン ス制御手順の表示手段として、以下に示す手段が考えら れる。まず、少なくとも1以上のシーケンス制御要素を 有して構成され、予め実行順序が定められているシーケ ンス制御手順であって、各シーケンス制御要素に、該シ ーケンス制御要素を実行する必要があるか否かを示す識 別子である実行フラグを付加し、前記シーケンス制御手 順の実行時には、前記実行フラグがオンのシーケンス制 御要素のみを実行するシーケンス制御手順をディスプレ イ画面上に表示する際、実行フラグがオンのシーケンス 制御要素のみを表示するか、あるいは、実行フラグがオ フのシーケンス制御要素を表示しないシーケンス制御表 示方法が考えられる。また、かかる表示方法において、 シーケンス制御手順をディスプレイ画面上に表示する 際、実行フラグの値に関係なく全シーケンス制御要素を 表示するシーケンス制御表示方法も考えられる。さら に、少なくとも1以上のシーケンス制御要素を有して構 成され、予め実行順序が定められているシーケンス制御 手順であって、各シーケンス制御要素に、該シーケンス 制御要素を実行する必要があるか否かを示す識別子であ る実行フラグを付加し、前記シーケンス制御手順の実行 時には、前記実行フラグがオンのシーケンス制御要素の みを実行するシーケンス制御手順をディスプレイ画面上 に表示する際、シーケンス制御要素の表示の仕方に対応 したシーケンス制御要素表示モードを少なくとも2以上 設定し、該モードを選択可能としたシーケンス制御表示 方法も考えられる。また、制御対象であるプラント等の 運転状況を考慮したシーケンス制御手順の作成方法とし て、以下に示す手段も考えられる。少なくとも1以上の シーケンス制御要素を有して構成され、予め実行順序が 定められているシーケンス制御手順であって、各シーケ ンス制御要素に、該シーケンス制御要素の識別子である 実行レベルを付加し、前記実行レベルは、シーケンス制 御手順の実行時に、与えられた実行レベル値と、シーケ ンス制御の制御対象であるプラントの運転状態を表すプ ラント運転レベルとの大きさを比較して、予め定めた判 定条件を満足するシーケンス制御要素のみを実行させる 機能を有する識別子であるシーケンス制御方法である。 さらに、かかるシーケンス制御手順の表示手段として、 以下に示す方法が考えられる。まず、少なくとも1以上 50 のシーケンス制御要素を有して構成され、予め実行順序

が定められているシーケンス制御手順であって、各シー ケンス制御要素に、該シーケンス制御要素の識別子であ る実行レベルを付加し、前記実行レベルは、シーケンス 制御手順の実行時に、与えられた実行レベル値と、シー ケンス制御の制御対象であるプラントの運転状態を表す プラント運転レベルとの大きさを比較して、予め定めた 判定条件を満足するシーケンス制御要素のみを実行させ る機能を有する識別子であるシーケンス制御手順を、デ ィスプレイ画面上に表示する際、実行レベルとプラント 運転レベルとの大きさを比較し、予め定めた判定条件を 10 満足するシーケンス制御要素のみを明示して表示する か、あるいは、前記判定条件を満たさないシーケンス制 御要素を表示しないシーケンス制御表示方法が考えられ る。また、かかる表示方法において、シーケンス制御手 順をディスプレイ画面上に表示する際、プラント運転レ ベルに関係なく全シーケンス制御要素を表示するシーケ ンス制御表示方法も考えられる。さらに、少なくとも1 以上のシーケンス制御要素を有して構成され、予め実行 順序が定められているシーケンス制御手順であって、各 シーケンス制御要素に、該シーケンス制御要素の識別子 20 である実行レベルを付加し、前記実行レベルは、シーケ ンス制御手順の実行時に、与えられた実行レベル値と、 シーケンス制御の制御対象であるプラントの運転状態を 表すプラント運転レベルとの大きさを比較して、予め定 めた判定条件を満足するシーケンス制御要素のみを実行 させる機能を有する識別子であるシーケンス制御手順 を、ディスプレイ画面上に表示する際、シーケンス制御 要素の表示の仕方に対応したシーケンス制御要素表示モ ードを少なくとも2以上設定し、該モードを選択可能と したシーケンス制御手順表示方法も考えられる。さらに 30 れる。 上記表示方法において、シーケンス制御要素を表示する 際、ディスプレイ画面の表示色とシーケンス制御要素の 表示色とを変えて強調表示するシーケンス制御表示方法 も考えられる。また、上記方法を実現する装置として以 下に示す手段が、考えられる。シーケンス制御の制御対 象であるプラントの運転状態を表すプラント運転レベル を検出する手段と、少なくとも、制御要素、制御要素を 実行する必要があるか否かを示す識別子である実行フラ グ、実行レベル値、予め定めておく実行レベル値とプラ ント運転レベルとの大きさの判定条件、与えられた実行 40 レベル値とプラント運転レベルとの大きさを比較して予 め定めた判定条件を満足するシーケンス制御要素のみを 実行させる機能を有する識別子である実行レベル、を含 む情報を入力する機能を有する入力手段と、シーケンス 制御要素に、少なくとも前記実行フラグ、前記実行レベ ルのいずれか一つを付加する手段と、シーケンス制御要 素からシーケンス制御手順を作成する手段と、作成され たシーケンス制御手順にもとづき制御対象であるプラン トの制御を行なう手段と、シーケンス制御手順を表示す

る手段を有して構成されるシーケンス制御装置である。

[0007]

【作用】以下、作用について説明する。まず、各シーケンス制御要素のパラメータを、シーケンス制御要素を実行するか否かを判定するための実行フラグを有した構成にする。

【0008】次に、シーケンス制御手順の実行時に、シ ーケンス制御手順実行手段は、シーケンス制御要素のパ ラメータで指定された実行フラグが、「オン」の場合に のみ、該シーケンス制御要素を実行する。シーケンス制 御手順表示手段は、実行フラグが「オン」のシーケンス 制御要素のみを表示色等を工夫して明示して表示し、あ るいは、実行フラグが「オフ」のシーケンス制御要素を 表示しないことも考えられる。さらに、全シーケンス制 御要素表示モード時には、実行フラグのオン、オフの状 態にかかわらず、全シーケンス制御要素を表示する。ま た、シーケンス制御手順の実行時、シーケンス制御手順 実行手段は、シーケンス制御要素のパラメータで指定さ れた「実行レペル」の値と、プラントの運転状態を反映 する「プラント運転レベル」の間の、予め定められた大 小関係の判定条件を満足させるシーケンス制御要素のみ を実行する方法も考えられる。この場合、各シーケンス 制御要素のパラメータを、シーケンス制御要素を実行す るか否かを判定するための実行レベルを有した構成にす れば良い。シーケンス制御手順表示手段は、上記判定条 件が満足しているシーケンス制御要素のみを表示色等を 工夫して明示して表示し、あるいは、条件を満たさない シーケンス制御要素を表示しない構成とする。全シーケ ンス制御要素表示モード時には、例えば、実行レベルに 関係なく全シーケンス制御要素を表示することが考えら

【0009】以上のように、本発明によれば、シーケンス制御手順を簡素化でき、また、プラントの運転状態に対応したシーケンス制御要素のみを表示するため、プラントの状態の把握が容易になりオペレータの負担を軽減することが可能になる。

[0010]

【実施例】以下、本発明の実施例を図を参照して説明する。図1に、本発明の一実施例の全体構成図を示す。プラント1は、制御対象のプラントである。プロセス制御 を置2は、プラント1からのセンサー信号をデジタル値に変換し、計算機4に出力し、また、計算機4からの出力値をアナログ量に変換し、プラント1に出力する手段である。シーケンス制御装置3は、計算機4は、シーケンス制御手順格納手段41とシーケンス制御手順実行手段42とシーケンス制御手順表示手段43とプラント運転レベル格納手段44と実行フラグ格納手段45と表示モード格納手段46とプラントデータベース47とプラントデータ入出力手段48とプラント運転レベル検出手50段49と実行フラグ変更手段4aと表示モード切り替え

手段4bとシーケンス制御手順起動手段4cと入力手段 4 dを有して構成される。

【0011】以下、各構成要素について説明する。シー ケンス制御手順格納手段41は、プラント1の制御手順 を記述したものを格納しておく手段であり、例えばRO M、RAM等の電子デバイスにて実現できる。シーケン ス制御手順実行手段42は、シーケンス制御手順格納手 段41に格納されているシーケンス制御手順を解読し、 実行することにより、プラント1を制御する手段であ り、例えばCPU、ROM、RAM等の電子デバイスに 10 て実現される。シーケンス制御手順表示手段43は、シ ーケンス制御手順格納手段41に格納されているシーケ ンス制御手順を解読し、表示装置51にシーケンス制御 手順の情報を伝送する手段であり、例えばCPU、RO M、RAM等の電子デバイスにて実現される。プラント 運転レベル格納手段44は、プラント1の運転状態を記 憶する手段である。実行フラグ格納手段45は、プラン ト1の各工程の実行の要否を記憶する手段であり、例え ば、RAM等の電子デバイスにて実現される。表示モー ド格納手段46は、シーケンス制御手順格納手段41に 20 格納されているシーケンス制御手順を表示装置51へ表 示する方法を記憶する手段であり、例えば、RAM、R OM等の電子デバイスにて実現される。 プラントデータ ベース47は、プラント1の現在の各種の運転情報を記 億するとともに、シーケンス制御手順実行手段42から プラント1への出力要求をセットする手段であり、例え ば、ROM、RAM等の電子デバイスにて実現される。

【0012】プラントデータ入出力手段48は、プラン ト1の現在の各種の情報をプラントデータベース47に セットするとともに、プラントデータベース47の出力 30 要求がある場合、これをプラント1に出力する手段であ り、例えば、各種CMOS等の電子デバイスにて実現さ れる。プラント運転レベル検出手段49は、プラントデ ータベース47上のプラント1の現在の値から、プラン トの運転状態を求め、プラント運転レベル格納手段44 に該運転状態を記憶させる手段であり、例えばCPU、 ROM、RAM等の電子デバイスにて実現される。実行 フラグ変更手段4 a は、オペレータ6が入力したプラン ト1の各工程の実行の要否を実行フラグ格納手段45に 記憶させる手段である。表示モード切り替え手段4 b 40 は、オペレータ6が入力したシーケンス制御手順の表示 方法を表示モード格納手段46に記憶させる手段であ る。シーケンス制御手順起動手段4cは、オペレータ6 により設定されたシーケンス制御手順の起動要求を、シ ーケンス制御手順実行手段42に伝える手段である。

入力手段4dは、入力装置52を介してオペレータ6が

入力したデータを取り込み、入力データを各処理手段に

割り当てる手段である。また、入出力装置5は、表示装

置51と入力装置52を有して構成される。表示装置5

T、液晶パネル、ELパネル等により実現される。入力 装置52は、必要な情報を入力する手段であり、例えば キーボード、マウス、電子式ライトペン等により実現さ れる。なお、本明細書中符号「41」、「44」、「4 5」、「46」は、便宜上それぞれ、シーケンス制御手 順格納手段、ブラント運転レベル格納手段、実行レベル 格納手段、および表示モード格納手段を表すとともに、 各格納手段に格納されているシーケンス制御手順、プラ ント運転レベル、実行レベル、および表示モードをも表 し、それぞれ混同しないよう工夫して以下記載する。と ころで、本実施例で取り上げ説明するプラント1は、重 **合プロセスである。重合プロセスでは、重合(反応)缶** に仕込んだ原料に化学反応を起こさせることにより製品 を製造する。本重合プロセスにて製品ができるまでの工 程を、図2を用いて説明する。本重合プロセスでは、 「開始」413aから「整備」413jまでの10の工 程を経て製品が完成する。まず、開始工程413aで は、オペレータによるプラント制御機器の確認および初 期化等を行う。水工程413bでは、重合缶に水を仕込 み、仕込工程413cでは、原料を重合缶に仕込み処理 が行なわれ、この2つの工程は、同時に実行される。撹 拌工程413dでは、重合缶に仕込んだ水と原料を均等 にまぜ合わせる工程である。次の昇温工程413eで は、重合缶内の原料を一定温度まで上昇させる処理を行 なう。重合工程413fでは、触媒を投入し、重合缶内 の原料に化学反応を起こさせる。温制工程413gで は、化学反応により発生する熱を一定温度に制御する処 理を行なう。回収工程413hでは、化学反応により発 生したガスを回収する。抜出工程4131では、完成し た重合缶内の製品を製品タンクに抜き出す。

【0013】整備工程413」では、重合缶の清掃、整 備等を行いオペレータの判断により、例えば数パッチご とに1回づつ実施される。図2に示す414aから41 4kは、開始工程413aの詳細処理である。

【0014】機器確認414aは、プロセス制御機器に 故障があるか否かをチェックする。414bでは、その チェック結果により処理が分岐されることを示してい る。チェック結果が「BAD」、すなわち機器に故障が 存在する場合には、414dにてオペレータからのリス タートを待ち、414 fにて機器確認414 aへと戻 る。チェック結果が「OK」、すなわち機器に故障が存 在しない場合には、414c、414eおよび414g にてプラントの初期化出力を行い、414hにてオペレ ータに開始の問い合わせを行う。414 i は、応答結果 により処理が分岐することを示している。「YES(開 始)応答」の場合には、414jで開始工程413aが 終了し、次の工程の実行に移ることになる。再初期化が 必要な場合は「NO応答」を行い、414kにて414 cの初期化処理ステップへと戻る。シーケンス制御シス 1は、必要な情報を表示する手段であり、例えばCR 50 テムの構築においては、例えば、シーケンス制御手順格

納手段41に格納されるシーケンス制御手順と、プラン

10 14は、サブボックスパラメータ4141を有する。図 4のサブポックスパラメータ4141は、サブポックス (説明のため「出力ボックス」とも称する) が有するパ ラメータの一例である。

トデータベース47をユーザが作成し、他の構成要素を メーカーが提供することが一般に行なわれている。これ らの提供品は、メーカーがパッケージとして持ってお り、コピー等により提供するようにすればよい。シーケ ンス制御手順格納手段41に格納されるシーケンス制御 手順は、製品および制御対象プラント1の構成により異 なり、ユーザ毎に作成される。シーケンス制御手順は、 プラント1の仕込、温度制御、抜き出し、他のすべての 設備の運転手順、および、これらの設備のプロセス機器 10 の故障等による異常発生時の処置を記述したものであ り、一般に複雑であり、かつ、ユーザが作成するプログ ラムのうち大半を占めている。すなわち、シーケンス制 御システムの構築においては、シーケンス制御手順の簡 素化、および、作成の簡易化が大きな課題となってい る。したがって、本発明の目的は、シーケンス制御手順 の簡素化および作成自体を簡易化する手段を提供するこ とにより、ユーザの負担を軽減することにある。

れる。

【0015】また、シーケンス制御手順のモニター画面 への表示を簡素化し、プラント1運転時のオペレータの 負担を軽減することにもある。図2は、シーケンス制御 手順41の構成を示したものであり、これを用いてさら に説明を加える。シーケンス制御手順格納手段41は、 メインシーケンス411とサブシーケンス412を有し て構成される。メインシーケンス411は、メインポッ クス413を組み合わせて作成する。メインボックス4 13は、バッチプロセスにおける工程に対応して設けら サプシーケンス412は、メインボックス41 3の詳細処理を記述したものである。サプシーケンス4 12は、サブボックス414およびアーク(実行処理の 長れる通り路を表す記号であり、以下このように称す る) 415を組み合わせて作成する。サブボックス41 4は、プロセス制御機器の起動・停止等の機能を有す る。アーク415は、判定分岐(条件を判断してのブラ ンチ処理)、合流の機能を有する。メインボックス41 3、サブボックス414およびアーク415は、それぞ れシーケンス制御要素でありパラメータを有して構成さ れる。本実施例においては、シーケンス制御要素である メインボックス413にシーケンス制御要素を実行する か否かを判定するための実行フラグ、および、サブボッ クス414に実行レベルを備えた。図3は、メインボッ クス413が有するパラメータを示したものである。各 メインボックス413は、メインボックス413を実行 するか否かを判定するための実行フラグ4132、工程 所要時間4133および工程渋滯時間4134のパラメ ータ4131を有する。実行フラグ4132で指定され た値が「オン」の場合には、メインポックス413に示 される一定の処理を実行し、該処理を示すメインポック ス413を表示する。図4は、サブポックス414が有

【0016】出力ポックスは、パラメータとして、サブ ボックス414が示す処理内容を実行するか否かを判定 するための実行レベル4142と、出力パラメータ41 43を有する。サブボックスパラメータ4141での定 義項目は、サブボックスの種別(出力、経過時間待ち 等)により異なる。ただし、サブボックス実行レベル4 142は、全てのサブボックス414で定義される項目 となる。本実施例においては、サブボックス実行レベル 4142で指定された値と、プラントの運転状態を反映 するプラント運転レベル44が一致するサブポックス4 14の内容を実行し、該サブポックス414を表示する ものとする。また、サブボックス実行レベル4142に は、複数の値を設定できる。この場合は、サブボックス 実行レベル4142を、複数の値の論理ORの形式にて 指定し処理をする(例えば図12、4142参照)。ま た、サブボックス実行レベル4142の指定は、判読性 を向上させるため文字列で行なっている。図5は、プラ ント運転レベルテーブルの構成を示している。プラント データ入出力手段48は、プラント1の運転状態をプラ ント運転レベル44として、プラント運転レベルテープ ルに書き込む。プラント運転レベル44は、「0」が通 常運転中、「1」から「3」が、それぞれ、レベル1か ら3の異常運転中であることを表す。レベル1が、最高 位の異常状態である。図6に、メインボックス413を 実行するか否かを判定する実行フラグテーブルの構成を 30 示す。本実施例において、実行フラグ45は、整備工程 413 jの実行を行なうか否かを決定するフラグであ る。実行フラグ45が、0でない場合には整備工程41 3 jを実行し、0 の場合には整備工程413 jの処理内 容を実行しない。かかる実行フラグ45は、実行フラグ 変更手段4 a により設定する。図7に、表示モードテー ブルの構成を示す。表示モード46は、表示モード切り 替え手段4 bにより設定する。表示モード46は、その 値が0でない時には、全シーケンス制御要素表示モー ド、0の時が通常表示モードである。シーケンス制御手 順実行手段42は、シーケンス制御手順格納手段41に 格納されているメインシーケンス411を構成するメイ ンポックス413が示す内容を左から右に順次実行して いく。右端のメインボックス413が示す処理内容が完 了すれば、1パッチが終了する。メインボックス413 が示す処理内容の実行は、図18に示すルールに基づい て、該当メインボックス413の処理内容を実行するか 否かを決定する。すなわち、メインポックスパラメータ 4131に実行フラグ4132の指定がない場合は、そ のメインボックス413が示す処理内容を実行する。一 するパラメータを示したものである。各サブボックス4 50 方、実行フラグ4132の指定がある場合は、実行フラ グ4132が示す値45により、対応するメインボックス413が示す処理内容を実行するか否かを決定する。

【0017】実行フラグ4132の示す値45がオンの場合は、該当メインボックス413が示す処理内容を実行する。実行フラグ4132が示す値45がオフの場合は、対応するメインボックス413が示す処理内容の実行を行なわず、次のメインボックス413の処理に移る。メインボックス413の実行は、実行内容の詳細を記述したサブシーケンス412に示された内容を実行することにより実現される。シーケンス制御手順実行手段42は、サブシーケンス412のサブボックス414の処理内容を左から右に実行していく。ただし、ジャンプサブボックス(例えば、図2中の414f、414k等)を実行する場合には、そのジャンプサブボックス内のボックスパラメータで指定されたサブボックス414の処理内容の実行に移る。

【0018】 EXITサブボックス416の実行により サブシーケンス412が終了し、次のメインボックス4 13の処理に移る。

【0019】シーケンス制御手順実行手段42は、サブ 20 ボックスパラメータ4141の実行レベル4142が無 指定の場合には、そのサブポックス414を実行する。 実行レベル4142の指定がある場合には、実行レベル 4142とプラント運転レベル44との間の図19で示 すルールにより、サブポックス414の処理内容を実行 するか否かを決定する。実行レベル4142がN(プラ ント1が通常運転中にのみ実行)の場合には、プラント 運転レベル44が0 (通常運転中) 時にのみ、対応する サブポックス414の処理内容を実行する。実行レベル  $4142 \text{ ME i } (i=1 \sim 3: 7 \ni 2) + 1 \text{ MUV MIO} 30$ 異常運転中にのみ実行) の場合には、プラント運転レベ ル44がi(レベルiの異常運転中)の時にのみ、対応 するサブポックス414の処理内容を実行する。図8 に、シーケンス制御手順実行手段42の処理フローの一 例を示す。フローボックス4201、および4202に てメインポックス413の処理内容を実行するか否かの 判定を行い、フローボックス4203~4209で、メ インボックス413の処理内容が詳述されているサブシ ーケンス412の処理を実行している。フローボックス 4201では、メインポックス413に実行フラグ41 40 32の指定があるか否かを判定し、指定が無い場合に は、その処理内容が詳述されているサブシーケンス41 2の処理を実行するフローボックス4203にプランチ する。実行フラグ4132の指定がある場合には、フロ ーポックス4202で指定された実行フラグ値45を読 み出し、判断する。実行フラグ値45が0の場合は、そ のメインボックス413を実行しない。

【0020】実行フラグ値45が0でない場合には、対 応するメインボックス413の処理内容が詳述されてい るサプシーケンス412の実行に移る。フローボックス 50

12 4203では、サブボックス414に実行レベル414 2の指定があるか否かを判断する。指定が無い場合に は、対応するサブポックス414の処理の実行に移る。 実行レベル4142の指定がN(プラント1が通常運転 中にのみ実行)の場合には、フローボックス4206 で、プラント運転レベル44を判定する。プラント運転 レベル44が0 (プラント1は通常運転中) の場合に は、対応するサブボックス414の処理の実行に移る。 プラント運転レベル44が0でない場合(プラント1が 異常運転中)には、対応するサブボックス414に他の 実行レベルの指定が無いか否かの判定4205に移る。 【0021】また、フローボックス4203における判 断において、実行レベル4142の指定がE1(プラン ト1がレベル1の異常運転中にのみ実行)の場合には、 フローボックス4204で、プラント運転レベル44を 判定する。プラント運転レベル44がi(プラント1は レベルiの異常運転中)の場合には、対応するサブボッ クス414の処理の実行に移る。プラント運転レベルが i でない場合 (プラント1がレベル1の異常運転中以 外)には、フローボックス4205では、そのサブボッ クス414に他の実行レベル4142の指定があるか否 かを判定する。他に実行レベル4142の指定がある場 合には、フローボックス4203にプランチし、所定の 処理を実行するか否かの判定を繰り返す。フローボック ス4205にて、指定された全実行レベル4142につ いての判定を行った場合には、そのサブボックス414 の実行を行わずに、次のサブボックス414の処理に移 る。フローボックス4207では、実行するサブボック ス414がEXITサブボックス416であるか否かを 判断する。EXITサブボックス416でない場合は、 フローボックス4208にて、対応するサブボックス4 14を実行し、フローボックス4209にて、次に処理 するサブボックスへとサブボックスを更新し、フローボ ックス4203にプランチし実行判定を行う。フローボ ックス4207の判定において、実行するサブポックス 414が、EXITサブポックス416の場合には、当 該メインポックス413の実行を終了する。フローボッ クス4210は、当該メインポックス413が、最終メ インポックスであるか否かの判断を行なう。最終メイン ボックスでない場合は、フローポックス4201にプラ ンチし、次のメインポックスの実行判定に移る。最終メ インボックスである場合には、シーケンス制御手順格納 手段41に格納されたシーケンス制御手順の実行が完了 する。シーケンス制御手順表示手段43は、シーケンス 制御手順格納手段41に格納されたシーケンス制御手順 を解読し、メインシーケンス411、および、実行中の メインポックス413のサプシーケンス412を、1つ

の画面にまとめて表示装置51に表示する。図13から

図16に、シーケンス制御手順の表示例を示す。210

1がメインシーケンス411の表示例で、2201がサ

プシーケンス412の表示例である。メインボックス4 13は、図18のルールに従って表示する。表示モード 46が0でない場合(全シーケンス制御要素表示モー ド)は、全てのメインボックス413を表示する。メイ ンポックスパラメータ4131の実行フラグ4132が 無指定の場合には、そのメインボックス413を表示す る。実行フラグ4132の指定があり、その値45が 「オン」の場合は、該当メインボックス413を表示す る。実行フラグ4132の値45が「オフ」の場合は、 そのメインボックスを表示しない。サブボックス414 10 は、図19のルールに従って表示する。表示モード46 が0でない時(全シーケンス制御要素表示モード)に は、全サブボックス414を表示する。サブボックスパ ラメータ4141の実行レベル4142が、無指定また はN (プラント1が通常運転中にのみ実行) の場合に は、対応するサブポックス414を表示する。実行レベ ルがEi (i=1~3:プラント1がレベルiの異常運 転中にのみ実行)の場合は、プラント運転レベル44が i (レベルiの異常運転中) の場合にのみ該当サブボッ クス414を表示する。上記条件を満たさない場合は、 そのサブボックス414を表示しない。図9に、シーケ ンス制御手順表示手段43の処理フローの一例を示す。 フローポックス4301~4308が、メインシーケン ス411の表示処理である。フローボックス4301で は、表示モード46を判定する。表示モード46が0で ない場合(全シーケンス制御要素表示モード)には、対 応するメインボックスを表示する。表示モード46が0 の場合(通常表示モード)には、フローボックス430 2にて、メインボックス413に実行フラグ4132の 指定があるか否かを判断する。実行フラグ4132の指 30 定が無い場合には、そのメインボックスを表示する。実 行フラグ4132の指定がある場合は、フローボックス 4303で実行フラグ値45を判定する。実行フラグ値 45が0の場合は、そのメインボックス413を表示し

【0022】フローボックス4304における判定にお いて、左隣にメインポックス413の表示が無く、かつ フローボックス4305における判定において、左方向 にメインボックス413の表示がある場合は、フローボ ックス4306において、当該メインポックス413の 40 表示位置の左隣に横パー「一」を表示する。フローボッ クス4307では、メインポックス413の表示を行な う。フローボックス4308では、全てのメインボック ス413を処理したか否かの判断を行なう。フローポッ クス4309~4317は、サブシーケンス412の表 示処理である。フローボックス4309では、表示モー ド46を判定する。表示モード46が0でないの場合 (全シーケンス制御要素表示モード) には、そのサブボ ックスを表示する。表示モード46が0の場合(通常表 示モード)には、フローボックス4310で、サブボッ 50 し、プラント1を通常運転中に戻す処理を行なう。次

クス414に、実行レベル4142の指定があるか否か を判断する。 実行レベル4142が、無指定、また は、N (プラント1が、通常運転中にのみ実行)の場合 には、サブボックス414を表示する。実行レベル41 42の指定がEi(i=1~3:プラント1がレベルi の異常運転中にのみ実行)の場合には、フローボックス 4311にて、プラント運転レベル44を判定する。プ ラント運転レベル44が1(プラント1がレベル1の異 常運転中)の場合は、サブボックス414を表示する。 プラント運転レベル44が1でない(プラント1がレベ ルiの異常運転中でない)場合には、フローポックス4 312にて、サブボックス414に他の実行レベル41 42の指定があるか否かを判定し、指定がある場合に は、フローボックス4310にプランチし、再度そのサ ブボックス414を表示するか否かの判定を行う。フロ ーボックス4313における判定において、左隣にサブ ボックスの表示が無く、かつ、フローボックス4314 の判定において、左方向にサブボックスの表示がある場 合には、フローボックス4315において、当該サブボ ックスの表示位置の左隣に横バーを表示する。フローボ ックス4316では、そのサブポックス414を表示す る。フローボックス4317では、全サブボックス41 4を処理したか否かの判定を行なう。

【0023】以下、本発明の効果を、従来方式を用いて 作成したシーケンス制御手順と、本発明を用いて作成し たシーケンス制御手順を比較しながら説明する。なお、 ここでの説明においては、図2の仕込工程413cのシ ーケンス制御手順を用いる。

【0024】図10に、仕込工程413cの処理フロー を示す。この仕込工程413cは、通常処理ルーチン1 1、レベル1、2の異常処理ルーチン12、およびレベ ル3の異常処理ルーチン13から構成される。フローボ ックス1101における処理では、通常処理ルーチン1 1を実行中にプラント1に異常が発生した場合の処置を 登録する。レベル1、2の異常が発生した場合には、フ ローボックス1201にブランチし、レベル3の異常発 生時はフローボックス1301にプランチする旨を登録 する。プラント1の運転状態の判定1102において、 プラント1が通常運転中の場合は、原料の仕込設備をリ ザーブし(フローボックス1103)、原料の仕込み量 を計算した(フローボックス1104)後、原料仕込み 量を仕込みカウンターにセットする(フローボックス1 105)。また、プラント1の運転状態判定処理(フロ ーポックス1102) において、プラント1が異常運転 中で、運転中レベルが1または2の場合には(フローボ ックス1106)、原料仕込み量を再計算し(フローボ ックス1107)、原料仕込み量を仕込みカウンターに 再セットする(フローボックス1108)。フローボッ クス1109では、プラント運転レベル44を「0」と

に、仕込みカウンターをスタートし(フローボックス1 110)、仕込み弁を開け(フローボックス111 1)、さらに、仕込みポンプを起動する(フローボック ス1112) ことにより、重合缶への原料仕込みが開始 する。設定した量の仕込みが完了すると、仕込みカウン ターが予め設定された値に到達する。フローボックス1 113では、仕込みカウンターが予め設定された値に到 達するのを待ち、仕込みポンプを停止し(フローボック ス1114)、仕込み弁を閉とした(フローボックス1 115)後、原料仕込み設備を解放し(フローボックス 10 1116)、仕込み工程413cが終了する。通常運転 中にレベル1、2の異常が発生した場合は、予め異常処 理ルーチン登録(フローポックス1101)された手順 にしたがって、フローボックス1201にプランチす る。全レベルの異常を無視し、すなわち、プラント1に 異常が発生してもなにもしない (フローボックス120 1) とし、仕込み弁を閉、および、仕込みポンプを停止 (フローボックス1202) した後、「異常処理WAI T」し(異常の回復処理が終了するのを待つ)(フロー ポックス1203)、オペレータ6からのリスタートの 20 指示を待つ。リスタートがかかると、仕込みカウンター をリセットし (フローボックス1204)、オペレータ に原料仕込みを継続するか否かを問い合わせる(フロー ボックス1205)。手動により原料仕込みが完了した 場合は、「NO応答」を行い仕込み設備をフリーにし (フローボックス1116)、仕込み工程413cを終 了する。「YES応答」があると、フローボックス11 01にプランチし、原料仕込みを再開する。通常運転中 にレベル3の異常が発生した場合は、予め異常処理ルー チン登録された手順に従って、フローボックス1301 30 にプランチする。レベル3の異常を無視、すなわち、プ ラント1にレベル3の異常が発生してもなにもせず(フ ローボックス1301)、仕込み弁を閉じ、および、仕 込みポンプを停止する(フローボックス1302)、さ らに、仕込みカウンターの値を保持した(フローボック ス1303)後、「異常処理WAIT」し、(フローボ ックス1304)、オペレータからのリスタートの指示 を待つ。リスタートがかかると、フローボックス110 1にブランチ、原料仕込みを再開する。

【0025】図17に、従来方式にて作成したシーケン 40 ス制御手順を示す。従来方式で作成したメインシーケンス411では、整備工程413」を実行するか否かを、分岐アーク2301が、実行フラグ45の内容を判断し、実行不要時には、EXITボックス2302でパッチ処理を終了させていた。仕込工程413cのサプシーケンス412の、通常処理ルーチン11では、プラント運転レベル44を、アーク(ここでは、3本の線で図示されている)1131で判定し、通常運転中の実行ボックス1132、レベル1、2の異常運転中の実行ボックス1133に分岐していた。さらに、レベル3の異常運 50

転中は、異常レベルのリセットボックス1134に分岐 していた。従来の方式では、アーク2301、および、 1131を用いて処理のバイパス、および、判定分岐を 行う必要があり、ユーザ作成のシーケンス制御手順が複 雑になっていた。すなわち、プログラム作成は非常に複 雑なものになっていた。図11に、本発明を使用して作 成した、シーケンス制御手順の一例を示す。本シーケン ス制御手順は、メインシーケンス411と、仕込工程4 13cのサブシーケンス412からなる。仕込工程41 3 c のサプシーケンス412は、通常ルーチン11、レ ベル1、2の異常処理ルーチン12、および、レベル3 の異常処理ルーチン13から構成される。図12に、本 発明を使用して作成した、シーケンス制御手順のメイン シーケンス411のメインボックス実行フラグ413 2、および、サブシーケンス412のサブボックス実行 レベル4142の指定状態を示す。実行フラグ4132 を持たないメインボックス、および、実行レベル414 2の指定のないサブボックスは、常時実行する。1つの サブボックスに、複数の実行レベル4142の指定があ る場合には、実行ベル4142を、前記複数の指定に応 じて、各々の処理をする。本実施例では、メインシーケ ンス411の整備工程413jのメインボックスパラメ ータに、実行フラグ4132 (EXF) を備えた。シー ケンス制御手順実行手段42は、整備工程413jの実 行に先だち、実行フラグ4132 (EXF) の値45を 判定し、オフの場合には、整備工程413jの処理を実 行しない。また、プラント1の運転状態により実行が規 定されるサブボックスには、それぞれに実行レベル41 42を持たせている。シーケンス制御手順実行手段42 は、プラント運転レベル44と一致する実行レベル41 42を有するサブボックスのみを実行する。例えば、図 11中の通常処理ルーチン11のサブボックス1121 (仕込設備のリザーブ) は、実行レベル4142が 「N」であるから、プラント1が通常運転中にのみ実行 される。サブボックス1122(仕込量計算)と112 3 (仕込量設定) は、実行レベル4142がN、E1、 E2により、プラント1が通常運転中、および、レベル 1、2の異常運転中に実行される。サブボックス112 4 (異常レベルのリセット) は、実行レベル4142が E1、E2、E3であるから、プラント1がレペル1~ 3の異常運転中にのみ実行される。通常処理ルーチン1 1のその他のボックス(1121~1124以外)は、 実行レベル4142が無指定であるから、プラント1の 運転状態に関係なく、常時実行されることになる。本実 施例によると、ユーザは、整備工程413jのメインボ ックスパラメータに、実行フラグ4132を指定するの みで、オペレータ6の判断により整備工程413」を実 行、または、バイバスすることができる。また、各工程 の詳細処理では、サブボックスパラメータに実行レベル 4142を指定することにより、プラント1の運転状態

に応じて実行を抑止することができる。いずれも、図1 7の従来方式で示すアーク2301を用いた整備工程3 13」のパイパス、および、アーク1131を用いた判 定分岐が不要となり、ユーザは簡素なシーケンス制御手 順を作成することができる。以下表示例について、図面 を参照して説明する。図13は、整備工程413」の実 行フラグ4132 (EXF) の値45がオフ、および、 プラント運転レベル44が、プラント通常運転時のシー ケンス制御手順の表示例である。整備工程413jは、 実行フラグ4132 (EXF) の値45がオフであるた 10 め、表示されない。通常処理ルーチン11内で異常処理 中にしか実行しない、サブボックス1124、レベル 1、2の異常処理ルーチン12、および、レベル3の異 常処理ルーチン13も表示されない。図14は、整備工 程413jの実行フラグ4132 (EXF) の値45が オフ、および、プラント運転レベル44が、レベル1ま たは2であるプラント異常運転時のシーケンス制御手順 の表示例である。整備工程413j、および、レベル3 の異常処理ルーチン13は表示されない。図15は、整 備工程413jの実行フラグ4132 (EXF) の値4 20 5がオフ、および、プラント運転レベル44が、レベル 3のプラント異常運転中時のシーケンス制御手順の表示 例である。整備工程413j、および、レベル1、2の 異常処理ルーチン12が表示されない。図16は、表示 モード46が、全シーケンス制御要素表示モード時のシ ーケンス制御手順の表示例である。全メインポックス、 および、全サブポックスが、メインポックス実行フラグ 4132、および、サブポックス実行レベル4142に 関係なく表示される。以上の様に、本発明によれば、プ ラントの運転状態に対応したシーケンス制御要素のみを 30 表示することができる。これにより、シーケンス制御手 順の表示が簡明化できるため、プラントの運転状態の把 握が容易になりオペレータの負担も軽減することができ ることになる。

# [0026]

【発明の効果】各シーケンス制御要素に実行要否の判定 機能を持たせることができるため、シーケンス制御手順 には、IF文等の判定分岐用のシーケンス制御要素を用 いた実行要否の判定分岐が不要となり、シーケンス制御 手順を簡素化できる。さらに、プラントの運転状態に応 40 じたシーケンス制御要素のみを表示することが可能なた め、プラントの状態の把握が容易になり、オペレータの 負担を軽減することができる。

## 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例を採用したシーケンス制御シ ステムの全体構成図である。

【図2】シーケンス制御手順例の説明図である。

【図3】メインシーケンスを構成するメインボックスの パラメータ例である。

メータ例である。

【図5】プラント運転レベルテーブルの構成例およびプ ラント運転レベルの説明図である。

【図6】メインボックス実行フラグテーブルの構成例と 実行フラグ値の説明図である。

【図7】表示モードテーブルの構成例および表示モード 値の説明図である。

【図8】シーケンス制御手順実行手段による処理例を説 明するフローチャートである。

【図9】シーケンス制御手順表示手段による処理例を説 明するフローチャートである。

【図10】本発明の一実施例の効果を説明するための、 仕込工程の処理フローチャートである。

【図11】本発明を用いて作成したシーケンス制御手順 例の説明図である。

【図12】シーケンス制御手順のサブボックスにおける 実行レベル指定の説明図である。

【図13】プラント通常運転中における、仕込工程のシ ーケンス制御手順の表示例である。

【図14】プラントがレベル1,2の異常運転中におけ る仕込工程のシーケンス制御手順の表示例である。

【図15】プラントがレベル3の異常運転中における仕 込工程のシーケンス制御手順の表示例である。

【図16】全シーケンス制御要素表示モード時におけ る、仕込工程のシーケンス制御手順の表示例である。

【図17】従来方式を用いて作成したシーケンス制御手 順例の説明図である。

【図18】メインボックス実行フラグによるメインボッ クスの実行および表示のルールの説明図である。

【図19】サブボックス実行レベルとプラント運転レベ ルの組み合わせによるサブシーケンスの実行および表示 のルールの説明図である。

#### 【符号の説明】

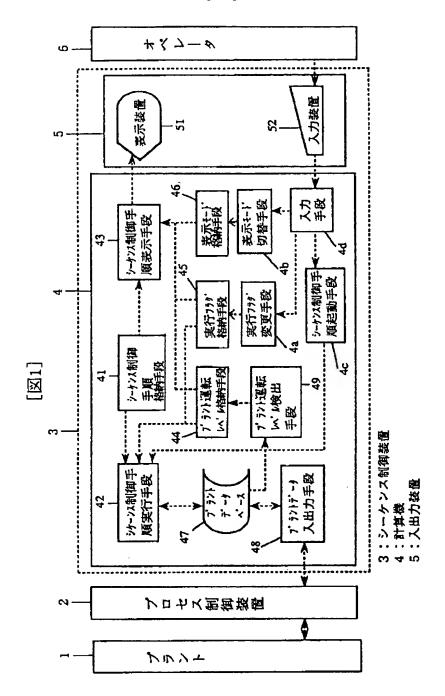
1…制御対象プラント、2…プロセス制御装置、3…シ ーケンス制御装置、4…計算機、4 a…実行フラグ変更 手段、4 b…表示モード切り替え手段、4 c …シーケン ス制御手順起動手段、4 d…入力手段、5…入出力装 置、6…オペレータ、41…シーケンス制御手順(格納 手段)、42…シーケンス制御手順実行手段、43…シ ーケンス制御手順表示手段、44…プラント運転レベル (格納手段)、45…実行フラグ(格納手段)、46… 表示モード(格納手段)、47…プラントデータベー ス、48…プラントデータ入出力手段、49…プラント 運転レベル検出手段、51…表示装置、52…入力装 置、411…メインシーケンス、412…サプシーケン ス、413…メインボックス、414…サブボックス、 415…アーク、416…EXITサブボックス、41 31…メインボックスパラメータ、4132…メインボ ックス実行フラグパラメータ、4133…工程所用時間 【図4】サブシーケンスを構成するサブポックスのパラ 50 パラメータ、4134…工程渋滯時間パラメータ、41

19

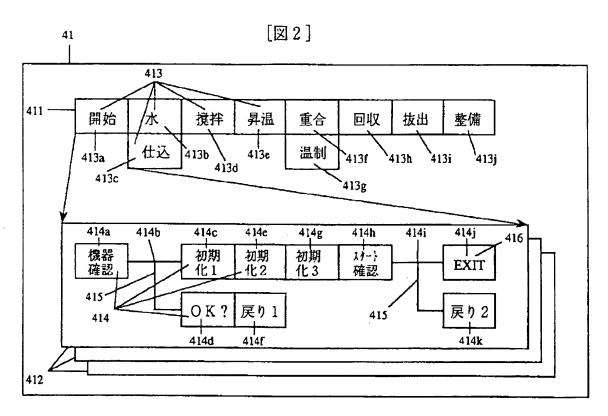
4 1 …サブボックスパラメータ、4 1 4 2 …サブボック ス実行レベルパラメータ、4 1 4 3 …出力サブボックス

のパラメータ

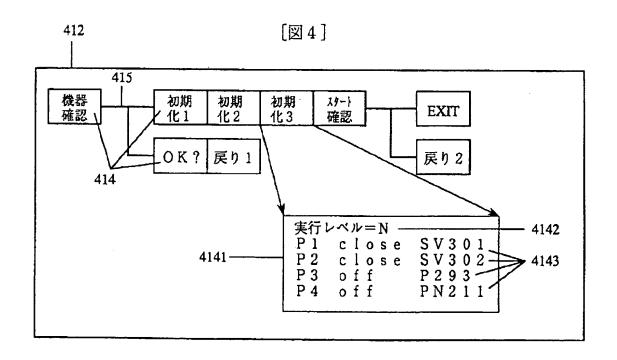
【図1】



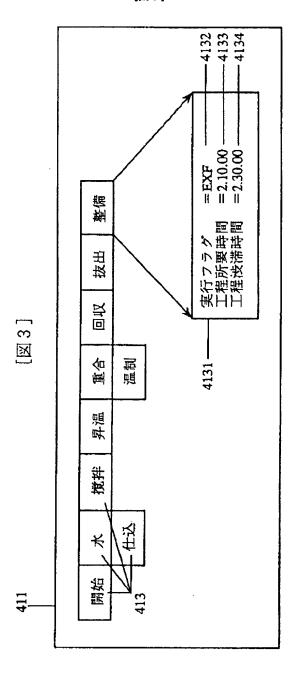
【図2】



【図4】



【図3】



【図5】

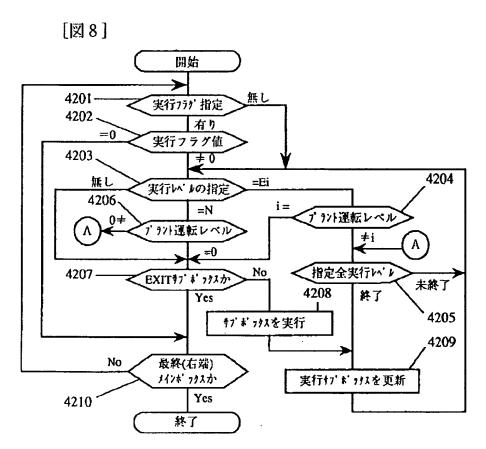
【図6】



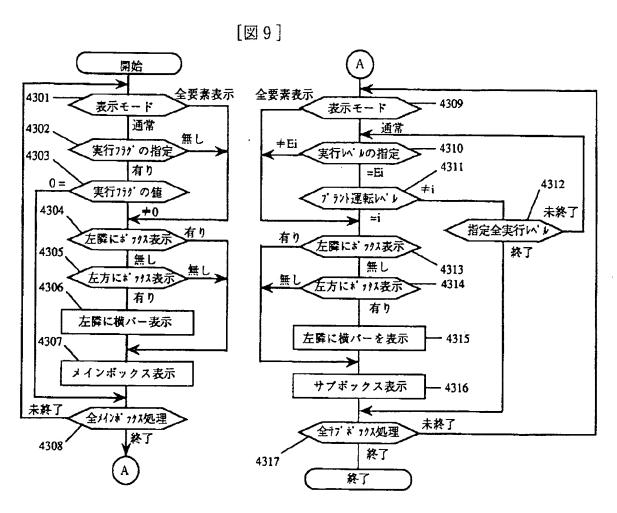
[図7]

≠ 0:全シーケンス制御要素表示モード = 0:通常表示モード

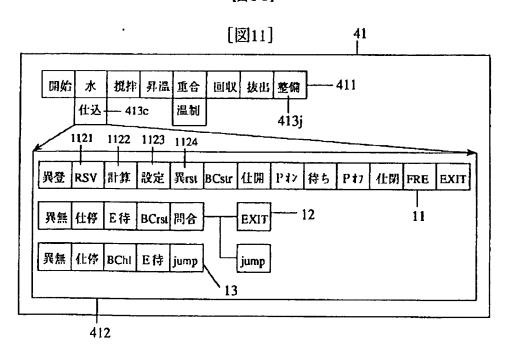
【図8】



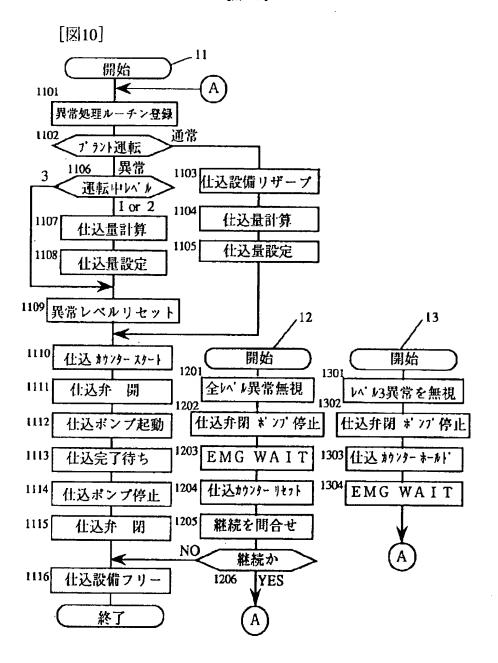
【図9】



【図11】

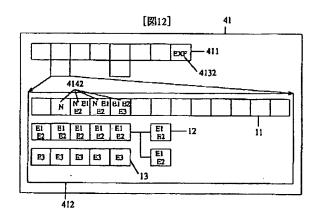


[図10]

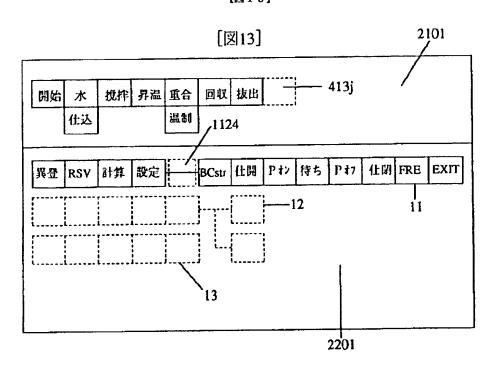


- 11 --- 通常処理ルーチン
- 12 ---- レベル1, 2の異常処理ルーチン
- 13 ---- レベル3の異常処理ルーチン

【図12】



【図13】



【図18】

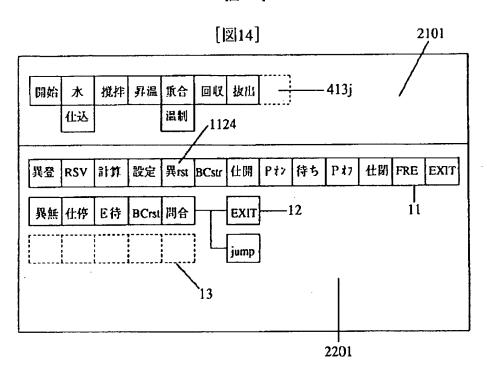
[図18]

| ſ | 実行フラグ | 実行    | 制御要素 | 制御要素の表示 |          |
|---|-------|-------|------|---------|----------|
| Ì | の指定   | フラグの値 | の実行  | 通常表示{-1 | 全要素表示モード |
| Ì | 無し    | オン    | 0    | 0       | 0        |
| 1 |       | オフ    | 0    | 0       | 0        |
| Ì | 有り    | オン    | 0    | 0       | 0        |
| ı |       | オフ    | Х    | X       | 0        |

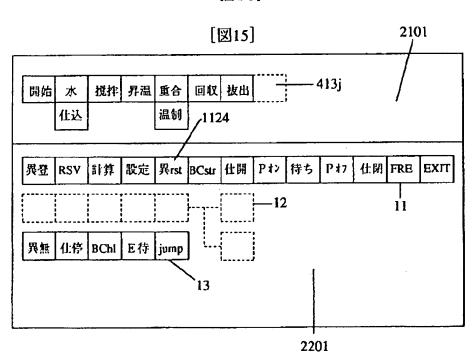
〇:メインボックスを実行 又は 表示する

X:メインポックスを実行 又は 表示しない

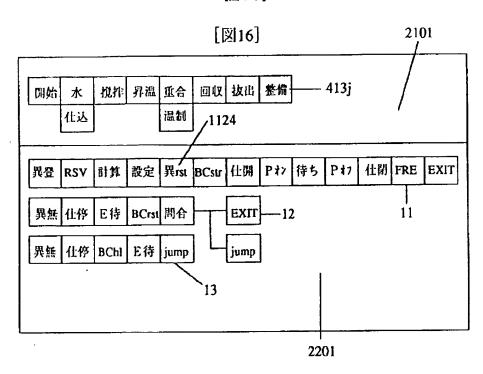
【図14】



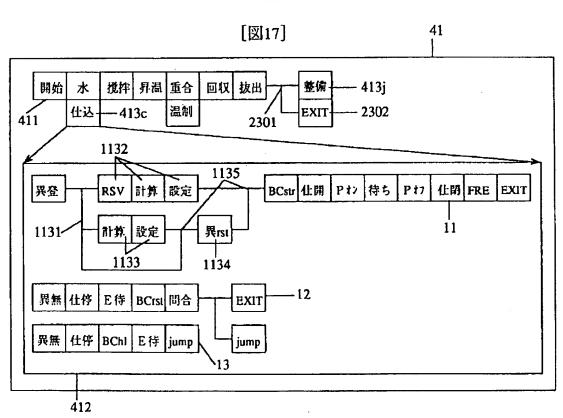
【図15】



【図16】



【図17】



# 【図19】

# [図19]

| 実行パル | ブラン}  | 制御要素 | 制御要素の表示 |          | 実行規定の説明       |
|------|-------|------|---------|----------|---------------|
| の指定  | 運転パリ  | の実行  | 通常表示{-} | 全要素表示モード |               |
| 無し   | 0~3   | 0    | 0       | 0        | 実行レベルに関係無く実行  |
|      |       |      |         |          | ,表示           |
| N    | 0     | 0_   | 0       | 0        | 通常運転中にのみ実行.表示 |
|      | 1~3   | Х    | 0       | 0        | レベルに関係なく表示    |
| E 1  | 1     | 0    | 0       | O        | レベル1の異常運転中に   |
|      | 0,2,3 | Х    | Х       | 0        | のみ実行、表示       |
| E 2  | 2     | 0    | 0       | 0        | レベル2の異常運転中に   |
|      | 0,1,3 | Х    | Х       | 0        | のみ実行。表示       |
| E 3  | 3     | 0    | 0       | 0        | レベル3の異常運転中に   |
|      | 0~2   | Х    | Х       | 0        | のみ実行、表示       |

○:サブボックスを実行又は表示するX:サブボックスを実行又は表示しない

フロントページの続き

(72)発明者 川崎 健

茨城県日立市幸町三丁目2番1号 日立エンジニアリング株式会社

(72)発明者 佐藤 哲夫

茨城県日立市大みか町五丁目2番1号 株 式会社日立製作所大みか工場内

(72)発明者 川口 幸一

茨城県日立市大みか町五丁目2番1号 株 式会社日立製作所大みか工場内